(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号 特開2002-108042 (P2002-108042A)

(43)公開日 平成14年4月10日(2002.4.10)

(51) Int.Cl.7		識別記号	F I		ž	-7]-ド(参考)
G 0 3 G	15/01		G 0 3 G	15/01	Y	2H027
	15/00	303		15/00	303	2H030
	21/14			21/00	372	

審査請求 未請求 請求項の数2 〇1. (全 9 頁)

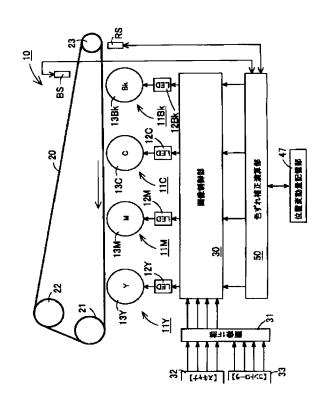
		誉堂荫水	木間水 間水坝の数2 〇L (全 9 貝)		
(21)出願番号	特願2000-293606(P2000-293606)	(71) 出顧人 000006079			
			ミノルタ株式会社		
(22)出顧日	平成12年9月27日(2000.9.27)		大阪府大阪市中央区安土町二丁目 3 番13号 大阪国際ビル		
		(72)発明者	西垣 順二		
			大阪府大阪市中央区安土町二丁目3番13号		
			大阪国際ビル ミノルタ株式会社内		
		(72)発明者	廣田 好彦		
			大阪府大阪市中央区安土町二丁目3番13号		
			大阪国際ピル ミノルタ株式会社内		
		(74)代理人	100105751		
			弁理士 岡戸 昭佳 (外2名)		
			最終頁に続く		

(54) 【発明の名称】 画像形成装置

(57)【要約】

【課題】 各画像形成領域ごとに最適なレジスト量の代表値を決定することにより、色ズレの発生を防止するとともに、ページ間で均一な色合いを保持することができる画像形成装置を提供すること。

【解決手段】 色ズレ補正演算部50は、各画像形成領域ごとに最適な位置変動量の代表値を算出する。そして、それらの代表値に基づき画像制御部30が、各書き込み部12Bk,12C,12M,12Yにおける書き込みタイミングを制御する。すなわち、各画像形成領域ごとに最適な補正量に基づく色ズレ補正が実行されるのである。これにより、色ズレの発生を確実に防止できる。また、複数ページ分の画像形成を行う際にも、各画像形成領域ごと、つまり各ページごとに最適な補正量に基づき色ズレ補正がなされるので、ページ間で均一な色合いを保持することができる。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 異なる色の画像を形成する複数の画像形 成手段と、

これら複数の画像形成手段の動作を制御する画像制御手 段と、

前記画像制御手段による制御に基づき前記各画像形成手 段によって形成される画像を順次重ね合わせた多色の画 像を担持する無端状の像担持体と、

前記像担持体に設けられた基準位置を前記像担持体の走 行一周ごとに検出する位置検出手段と、

前記位置検出手段により検出される検出信号に基づき決 定される前記像担持体における複数の所定位置におい て、それぞれの所定位置における基準色に対する他色の 位置変動量を算出する位置変動量算出手段と、

前記位置変動量算出手段により算出された位置変動量を 記憶する位置変動量記憶手段と、

前記位置検出手段により検出される検出信号に基づき画 像形成開始位置を算出する画像形成開始位置算出手段 と、

前記画像形成開始位置算出手段により算出された画像形 成開始位置と、前記各画像形成手段により形成される画 像の長さとに基づき、前記像担持体のどの位置に画像形 成領域が存在するのかを算出する画像形成領域算出手段 と、

前記画像形成領域算出手段により算出された画像形成領 域に対応する前記像担持体の所定位置における位置変動 量を、前記位置変動量記憶手段から読み出して、読み出 した位置変動量の代表値を算出する代表値算出手段とを 有し、

前記画像制御手段は、前記代表値算出手段により算出さ れた画像形成領域ごとの代表値に基づき、前記各画像形 成手段における画像の書き込みタイミングを制御するこ とを特徴とする画像形成装置。

【請求項2】 請求項1に記載する画像形成装置におい て、

位置変動量算出手段は、非画像形成時に前記画像形成手 段により前記像担持体上に作成されるレジストパターン に基づき、前記像担持体の各所定位置における位置変動 量を算出することを特徴する画像形成装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、異なるカラー画像 を重ね合わせることによりフルカラー画像を形成する画 像形成装置に関する。さらに詳細には、色ズレの発生を 低減するとともに、ページ間で均一な色合いを保持する ことができる画像形成装置に関するものである。

[0002]

【従来の技術】異なるカラー画像を重ね合わせることに よりフルカラー画像を形成する画像形成装置において

れば、色ズレが発生してしまい、画像品質が低下するか らである。このような色ズレは、転写ベルトの速度変動 等によって、基準色の画像転写位置と他色の画像転写位 置とが相対的にずれるために発生する。

【0003】そこで、この色ズレを防止するために、以 下のレジスト補正が一般的に行われている。すなわち、 画像形成前に転写ベルト上に複数のレジストパターンを 形成し、これらをレジスト検出センサにより所定のタイ ミングで繰り返しサンプリングする。さらに、こうして 得られたサンプリングデータから基準色(例えば、ブラ ック)に対する他色(例えば、シアン、マゼンタ、イエ ロー)のレジスト量を検出するとともに、これをサンプ リング回数で割って平均レジスト量を算出する。そし て、この平均レジスト量に基づきレジスト補正(色ズレ 補正)を行うようになっている。

【0004】さらに、このレジスト補正の精度を高める ための技術が、特開平10-148992号公報に開示 されている。これは、非画像形成時において、まず、転 写ベルトの全周にわたってレジストパターンを形成す る。次に、それらのパターンをレジスト検出センサによ 20 り所定のタイミングで繰り返しサンプリングし、各々の サンプリングタイミングにおけるレジスト量を検出する とともに、レジスト量の代表値を算出する。そして、各 々のサンプリングタイミングにおけるレジスト量と代表 値との差分データを算出する。一方、画像形成時におい ては、まず、転写ベルトの画像形成領域間にレジストパ ターンを形成する。次に、それらのパターンをレジスト 検出センサにより所定のタイミングで繰り返しサンプリ ングし、各々のサンプリングタイミングにおけるレジス ト量を検出するとともに、それぞれのレジスト量をこれ に対応する差分データで補完する。そして、補完したデ ータを用いてレジスト量の代表値を算出する。

【0005】これにより、画像形成時には、各々のサン プリングタイミングにおけるレジスト量の変動分がこれ に対応する差分データで打ち消されるため、画像形成時 においても非画像形成時と同等のレベルでレジスト量の 代表値を算出することができるようになっている。

[0006]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、上記し 40 た従来の技術では、色ズレの発生を完全には低減するこ とができないという問題があった。なぜなら、レジスト 補正に用いるレジスト量の代表値(総サンプリング値の 平均値)と、実際にレジスト補正で必要とされる補正量 とにズレが生じるからである。すなわち、転写ベルト上 における位置変動は周期的に変動するものであるから、 転写ベルト上の画像形成領域の位置によって、画像形成 領域ごとに必要とされる補正量が変化するためである。 このため、位置変動量がレジスト量の代表値と大きく異 なる領域では、転写ベルトの全周におけるレジスト量の は、各画像を正確に重ね合わせる必要がある。さもなけ 50 代表値(総サンプリング値の平均値)に基づきレジスト

40

補正を行うと、色ズレが大きくなってしまうのである。 また、複数ページ分の画像形成を行った場合には、各ペ ージごとに必要とされる補正量が異なるため、各ページ ごとに発生する色ズレが変化する。このために、各ペー ジの色合いが変化してしまうという問題もあった。

【0007】そこで、本発明は上記した問題点を解決するためになされたものであり、各画像形成領域ごとに最適なレジスト量の代表値を決定することにより、色ズレの発生を防止するとともに、ページ間で均一な色合いを保持することができる画像形成装置を提供することを課題とする。

[0008]

【課題を解決するための手段】上記した課題を解決する ためになされた本発明に係る画像形成装置によれば、異 なる色の画像を形成する複数の画像形成手段と、これら 複数の画像形成手段の動作を制御する画像制御手段と、 画像制御手段による制御に基づき各画像形成手段によっ て形成される画像を順次重ね合わせた多色の画像を担持 する無端状の像担持体と、像担持体に設けられた基準位 置を像担持体の走行一周ごとに検出する位置検出手段 と、位置検出手段により検出される検出信号に基づき決 定される像担持体における複数の所定位置において、そ れぞれの所定位置における基準色に対する他色の位置変 動量を算出する位置変動量算出手段と、位置変動量算出 手段により算出された位置変動量を記憶する位置変動量 記憶手段と、位置検出手段により検出される検出信号に 基づき画像形成開始位置を算出する画像形成開始位置算 出手段と、画像形成開始位置算出手段により算出された 画像形成開始位置と、各画像形成手段により形成される 画像の長さとに基づき、像担持体のどの位置に画像形成 領域が存在するのかを算出する画像形成領域算出手段 と、画像形成領域算出手段により算出された画像形成領 域に対応する像担持体の所定位置における位置変動量 を、位置変動量記憶手段から読み出して、読み出した位 置変動量の代表値を算出する代表値算出手段とを有し、 画像制御手段は、代表値算出手段により算出された画像 形成領域ごとの代表値に基づき、各画像形成手段におけ る画像の書き込みタイミングを制御することを特徴とす る。なお、本明細書中における「位置変動量」とは、像 担持体の速度変動等に起因する基準色に対する他色の位 置ズレの量を意味する。

【0009】この画像形成装置には、異なる色の画像を形成する複数の画像形成手段と、これら複数の画像形成手段の動作を制御する画像制御手段と、画像制御手段による制御に基づき各画像形成手段によって形成される画像を順次重ね合わせた多色の画像を担持する無端状の像担持体とが備わっており、多色の画像を形成することができる。ここで、像担持体は、順次重ね合わせた多色の画像を担持する際、直接像担持体上に担持してもよいし、記録体を介して間接的に担持してもよい。

【0010】このように異なる画像を重ね合わせて多色 の画像を形成するため、各色の画像を正確に重ね合わせ ることができる様に、本画像形成装置では以下の制御を 行っている。まず、位置検出手段により、像担持体に設 けられた基準位置が、像担持体が一周するごとに検出さ れる。そして、非画像形成時に、位置変動量算出手段に より、位置検出手段により検出される検出信号に基づき 決定される像担持体における複数の所定位置において、 それぞれの所定位置における基準色に対する他色の位置 変動量が算出される。位置変動量算出手段により算出さ れた位置変動量は、位置変動量記憶手段に記憶される。 なお、非画像形成時には、画像形成が行われない状態の 他、画像形成装置の電源が投入された直後も含まれる。 【0011】ここで、位置変動量算出手段は、非画像形 成時に画像形成手段により像担持体上に作成されるレジ ストパターンに基づき、像担持体の各所定位置における

【0012】そして、画像形成時には、まず、画像形成開始位置算出手段により、位置検出手段で検出される検出信号に基づき画像形成開始位置が算出される。次いで、画像形成領域算出手段により、画像形成開始位置算出手段で算出された画像形成開始位置と各画像形成手段により形成される画像の長さとに基づき、像担持体のどの位置に画像形成領域が存在するのかが算出される。

位置変動量を算出するようにすればよい。

【0013】さらに、代表値算出手段により、画像形成領域算出手段で算出された画像形成領域に対応する像担持体の所定位置における位置変動量が、位置変動量記憶手段から読み出され、これらの位置変動量の代表値が算出される。そして、画像制御手段により、代表値算出手段で算出された画像形成領域ごとの代表値に基づき、各画像形成手段における画像の書き込みタイミングが制御される。すなわち、各画像形成領域ごとに最適な代表値に基づきレジスト補正が実行されるのである。これにより、色ズレの発生を確実に防止できる。また、複数ページ分の画像形成を行う際にも、各ページごとに最適な代表値に基づきレジスト補正がなされるので、ページ間で均一な色合いを保持することができる。

【0014】また、本発明に係る画像形成装置においては、像担持体は、画像が記録される記録体を介して間接的に画像を担持するものであってもよい。すなわち、本発明は電子写真方式の画像形成装置の他、インクジェット方式や銀塩方式等の画像形成装置にも適用することができる。なお、電子写真方式やインクジェット方式の場合には、記録体として主に用紙が使用され、銀塩方式の場合には、記録体として主に感光紙が使用される。

[0015]

【発明の実施の形態】以下、本発明に係る画像形成装置を具体化した最も好適な実施の形態について図面に基づいて詳細に説明する。図1に示すように、本実施の形態 に係る画像形成装置10は、画像形成部11Bk,11

5

C, 11M, 11Yと、転写ベルト20と、画像制御部 30と、色ズレ補正演算部50と、ベルト位置検出セン サBSと、2つのレジスト検出センサRSとが備わって

【0016】画像形成部11Bk, 11C, 11M, 1 1Yは、転写ベルト20上に画像(レジストパターンも 含む)を形成するものである。各画像形成部11Bk, 11 C, 11 M, 11 Yには、書き込み部12 Bk, 1 2C, 12M, 12Y、感光体ドラム13Bk, 13 C, 13M, 13Y、およびその周辺機器(帯電チャー ジャ、現像器、転写チャージャ、クリーナー等)が備わ っている。そして、各画像形成部11Bk, 11C, 1 1 M, 1 1 Yでは、各書き込み部 1 2 B k, 1 2 C, 1 2M, 12Yによって各感光体ドラム13Bk, 13 C, 13M, 13Yの表面に書き込まれた潜像がトナー 像として顕像化され、そのトナー像が転写ベルト20上 に転写されるようになっている。その際、各画像形成部 11 Bk, 11 C, 11 M, 11 Yによって順次異なる 色のトナー像が、転写ベルト20上に重ねて転写されて 多色の画像が形成されるようになっている。なお、各書 き込み部12Bk, 12C, 12M, 12Yには、LE Dアレイを用いている。

【0017】転写ベルト20は、駆動ローラ21の回転 駆動により図中矢印方向に走行するものであり、駆動ロ ーラ21の他、2つの従動ローラ22,23に巻き架け られた無端状のベルトである。この転写ベルト20の走 行経路上には、1つのベルト位置検出センサBSと2つ のレジスト検出センサRSが設けられている。ベルト位 置検出センサBSは、転写ベルト20に設けられた基準 位置を検出し、転写ベルト20が一周するごとにパルス 信号を出力するものである。また、レジスト検出センサ RSは、各画像形成部11Bk, 11C, 11M, 11 Yにより転写ベルト20上に形成されるレジストパター ンを検出するものである。ここで、2つのレジスト検出 センサRSは、主走査方向(転写ベルト20の走行方向 (副走査方向)と直交する方向)において並列配置され ている。すなわち、紙面の手前と奥に1つずつ配置され ているのである。これにより、図2(a)に示すような 転写ベルト20の両端部に形成されたレジストパターン RPをサンプリングできるようになっている。

【0018】なお、レジストパターンRPは、非画像形 成時に画像形成部11Bk, 11C, 11M, 11Yに よって、転写ベルト20の全周にわたって形成される。 転写ベルト20を展開したときの全長は、約960mm である。また、レジストパターンRPは、図2(b)に 示すような、ブラック(Bk)、シアン(C)、マゼン タ(M)、イエロー(Y)の順序で一定の間隔をとって 形成されるパターンが繰り返されるものである。本実施 の形態では、レジストパターンRPにおける繰り返しの 単位パターン(図2(b)参照)の長さは、16mm程 50 投入されると、各画像形成部11Bk,11C,11

度である。すなわち、単位パターンの整数倍が転写ベル ト20の全長となるように構成されている。

【0019】図1に戻って、画像制御部30は、各画像 形成部118k, 11C, 11M, 11Yに対して、記 録体に記録すべき画像の画像信号を与えるとともに、各 画像形成部11Bk, 11C, 11M, 11Yの動作を 制御するものである。このため、画像制御部30は、画 像 I F 部 3 1 を介してスキャナ 3 2 やコントローラ 3 3 に接続され、これらから画像信号等を得るようになって 10 いる。この画像制御部30には、図3に示すように、符 号化部51と、フレームメモリ制御部52と、色ズレ補 正部53と、復号化部54と、階調再現/パターン発生 部55と、LED制御部56と、制御信号生成部57と が含まれている。

【0020】符号化部51は、画像IF部31から入力 される画像データに対し圧縮処理を施すものである。フ レームメモリ制御部52は、各色に対応する画像データ に対して、画像の書き込みタイミング位相差を発生させ るものである。なお、このフレームメモリ制御部52で は、画像編集(2 in 1 処理や回転処理等)も行われるよ うになっている。色ズレ補正部53は、各色の画像デー タに対して各書き込み部12Bk, 12C, 12M, 1 2 Yにおける主走査方向および副走査方向に対するそれ ぞれの色ズレ補正を行うものである。復号化部54は、 色ズレ補正部53から出力された画像データに対し伸長 処理を施すものである。階調再現/パターン発生部55 は、伸長処理された画像データに対し階調再現処理等 (スクリーン処理、エッジ強調処理、ガンマ補正等) を 施すとともに、レジストパターンの画像データを生成す るものである。 LED制御部56は、各書き込み部12 Bk, 12C, 12M, 12Yの動作を制御するもので ある。制御信号生成部57は、後述する色ズレ演算部5 0からの出力データに基づき各色の副走査有効信号設定 値(Bk_VD, C_VD, M_VD, Y_VD)を算出するもの である。

【0021】再び図1に戻って、色ズレ補正演算部50 は、色ズレ補正に用いる代表値等を算出するものであ る。この色ズレ補正演算部50は、請求項にいう「位置 変動量算出手段」「画像形成開始位置算出手段」「画像 40 形成領域算出手段」「代表値算出手段」の役割を担って いる。すなわち、色ズレ補正演算部50は、転写ベルト 20の各ベルト位置における位置変動量、位置変動量の 代表値、転写ベルト20の基準位置から画像形成開始位 置までの距離、および転写ベルト20での画像形成領域 の存在位置等を算出するようになっている。

【0022】次に、このように構成された画像形成装置 10の動作について説明する。まず、電源オン直後にお ける動作について、図4に示すフローチャート、および 図5を参照しつつ説明する。画像形成装置10の電源が

M、11 Yにより、図2(a)に示したレジストパターンR Pが転写ベルト20上に形成される(図5(a)参照)。ここで、転写ベルト20の速度変動等により、レジストパターンR P は、各色ごとの間隔が常に一定には保たれない。すなわち、例えば図5(b)に示すように、ブラック(B k)を基準とするとシアン(C)に位置変動(位置ズレ)が生じるのである。そして、レジスト検出センサR S により、転写ベルト20上に形成されたレジストパターンR Pが一定の時間間隔で繰り返しサンプリングされる(S 1)。

【0023】そうすると、色ズレ補正演算部50により、サンプリングデータに対するノイズ除去、スムージング、および重心点検出が行われて、基準色に対する他色のレジスト距離が算出される(S2)。続いて、主走査方向における基準色に対する他色の色ズレ補正量(以下、「主走査色ズレ補正量」という)が算出される(S3)。そして、算出された主走査色ズレ補正量が色ズレ補正部53(図3参照)に設定される(S4)。

【0024】また、色ズレ補正演算部50により、副走査方向における基準色に対する他色の位置変動量R(N)が、次式により算出される(S5)。

R(N) = d(i) - d0(i)

ここで、d(i)は各ベルト位置におけるサンプリングデータから算出される距離であり、d0(i)は各ベルト位置における理想距離である。ここでは、転写ベルト20の全周分における位置変動量が算出され、その結果を図5(a)に示す。そして、算出された位置変動量 R(N)は、図6に示すように、各ベルト位置のアドレスNに対応させて位置変動量記憶部47に記憶される(S6)。

【0025】さらに、色ズレ補正演算部50により、副走査方向における基準色に対する他色の位置変動の傾き量が算出されて、算出された位置変動の傾き量から画像補正式が算出され、それが色ズレ補正部53(図3参照)に設定される(S7)。

【0026】以上の処理により、画像形成装置10の電源が投入されるたびに、副走査方向における基準色に対する他色の位置変動量が位置変動量記憶部47に新たに記憶され、主走査色ズレ補正量および画像補正式が色ズレ補正部53に新たに記憶される。

【0027】次に、画像形成時における画像形成装置100動作について、図7に示すフローチャート、および図8と図9を参照しつつ説明する。まず、色ズレ補正演算部50により、ベルト位置検出センサ8Sから出力される基準位置パルスに基づき、転写ベルト20の基準位置から画像形成開始位置までの距離が算出される(81)。図8に示す場合であれば、画像形成領域61に対しては11が、画像形成領域62に対しては12が算出される。また、図110に示す場合であれば、画像形成領域110に対しては111に対しまが算出される。

【0028】次いで、算出された距離と画像長さとに基 50 3Bk,13C,13M,13Yに静電潜像を書き込

づき、転写ベルト20のどの位置に画像形成領域が存在するのかが算出される(S12)。図8に示す場合であれば、距離L1と画像長さGL1とに基づき、画像形成領域G1の存在位置が算出される。すなわち、画像形成領域G1は、ベルト位置 $B(3)\sim B(A)$ に存在しているものと算出される。同様に、距離L2と画像長さGL2とに基づき、画像形成領域G2は、ベルト位置 $B(B)\sim B(N)$ に存在しているものと算出される。また、図9に示す場合であれば、距離L3と画像長さGL3とに基づき、画像形成領域G3は、ベルト位置 $B(3)\sim B(C)$ に存在しているものと算出される。

【0029】そして、画像形成領域に対応する各ベルト位置における基準色に対する他色の位置変動量 R(N)が、位置変動量記憶部 47から読み出される(S13)。図8に示す場合であれば、位置変動量 $R(4) \sim R(A)$, $R(B-1) \sim R(N)$ が位置変動量記憶部 47から読み出される。また、図9に示す場合であれば、 $R(2) \sim R(C)$ が位置変動量記憶部 47から読み出される。

【0030】そうすると、位置変動量記憶部47から読20 み出された位置変動量R(N)の代表値が、各画像形成領域ごとに算出される(S14)。ここでは、代表値として平均値を用いている。図8に示す場合であれば、画像形成領域G1についての代表値は数1式により算出され、画像形成領域G2についての代表値は数2式により算出される。

【数1】

 $\sum_{4}^{A} R(i)/(A-3)$

【数2】

 $\sum_{B-1}^{N} R(i)/(N-B+1)$

同様に、図9に示す場合であれば、画像形成領域G3についての代表値は数3式により算出される。

【数3】

 $\sum_{2}^{c} R(i)/(C-2)$

2 【0031】このように、転写ベルト20の全周にわたる位置変動量の平均値を代表値として1つだけ算出するのではなく、各画像形成領域ごとに最適な代表値を算出するのである。そして、色ズレ補正演算部50により、これらの代表値に基づき基準色に対する他色の副走査有効信号設定値が算出され、算出された副走査有効信号設定値が色ズレ補正部53に設定される(S15)。

【0032】その後、副走査有効信号設定値に基づき色 ズレ補正が行われた画像データによって、各書き込み部 12Bk, 12C, 12M, 12Yが各感光体ドラム1 3Bk 13C 13M 13Yに熱電迷像を書き込

む。従って、転写ベルト20上で重ね転写された各色の トナー像が正確に重ね合わせられ、色ズレのない高品質 な多色画像が形成されることになる。また、各画像形成 領域ごとに色ズレ補正の代表値が算出されるため、各画 像形成領域ごとに必要な色ズレ補正が行われるので、各 ページ間で均一な色合いが保持される。

【0033】以上、詳細に説明したように本実施の形態 に係る画像形成装置10によれば、色ズレ補正演算部5 0において、各画像形成領域ごとに最適な位置変動量の 代表値が算出される。そして、それらの代表値に基づき 10 す図である。 画像制御部30により、各書き込み部12Bk,12 C, 12M, 12Yにおける書き込みタイミングが制御 される。すなわち、各画像形成領域ごとに最適な補正量 に基づき色ズレ補正が実行されるのである。これによ り、色ズレの発生を確実に防止できる。また、複数ペー ジ分の画像形成を行う際にも、各ページごとに最適な補 正量に基づき色ズレ補正がなされるので、ページ間で均 一な色合いを保持することができる。

【0034】なお、本実施の形態は単なる例示にすぎ ず、本発明を何ら限定するものではない。従って本発明 20 は当然に、その要旨を逸脱しない範囲内で種々の改良、 変形が可能である。例えば、上記した実施の形態では、 各書き込み部12Bk, 12C, 12M, 12YにLE Dアレイを用いているが、レーザを用いることもでき る。ただし、レーザを用いる場合には、主走査方向にお ける直線性がLEDアレイに比べると劣るため、レジス ト検出センサ R S を主走査方向において3つ以上配置す ることが望ましい。これに伴い、レジスト検出センサR Sと同じ数だけのレジストパターンRPを作成する必要 があるのは言うまでもない。

【0035】また、画像形成部11(色符号Bk, C, M, Yは省略)に、インクジェットヘッドを用いる画像 形成装置(インクジェット方式)、銀塩露光ヘッドを用 いる画像形成装置(銀塩方式)、あるいは、感光体ドラ ムの代わりに感光体ベルトを用いる画像形成装置にも、 もちろん本発明を適用することが可能であり、上記した* * 効果が得られる。

[0036]

【発明の効果】以上、説明した通り本発明によれば、各 画像形成領域ごとに最適なレジスト量の代表値を決定す ることにより、色ズレの発生を防止するとともに、ペー ジ間で均一な色合いを保持することができる画像形成装 置が提供されている。

【図面の簡単な説明】

【図1】実施の形態に係る画像形成装置の概略構成を示

【図2】レジストパターンの構成を説明するための図で ある。

【図3】画像制御部の構成を示すブロック図である。

【図4】非画像形成時における色ズレ補正量の算出に関 するフローチャートである。

【図5】位置変動量の検出動作を説明するための図であ る。

【図6】位置変動記憶部におけるデータ記憶状態を説明 するための図である。

【図7】画像形成時における色ズレ補正量の算出に関す るフローチャートである。

【図8】 色ズレ補正の代表値算出の方法を説明するため の図である。

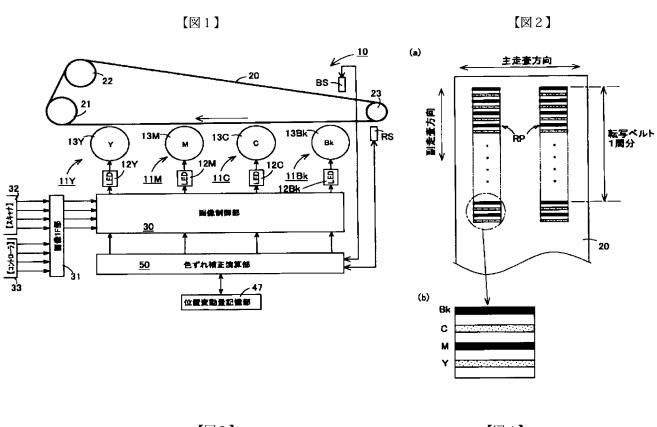
【図9】同じく、色ズレ補正の代表値算出の方法を説明 するための図である。

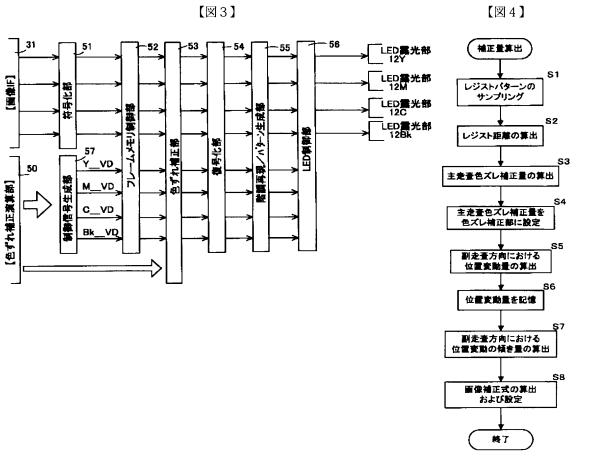
【符号の説明】

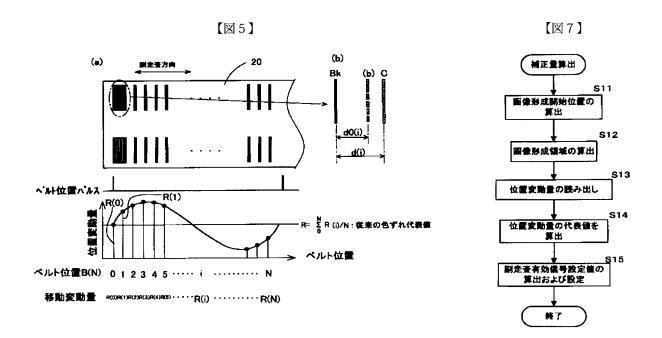
- 10 画像形成装置
- 画像形成部 1 1
- 12 書き込み部(LEDアレイ)
- 30 13 感光体ドラム
 - 20 転写ベルト
 - 3 0 画像制御部
 - 4 7 位置変動量記憶部
 - 5 0 色ズレ補正演算部
 - ベルト位置検出センサ BS
 - RS レジスト検出センサ

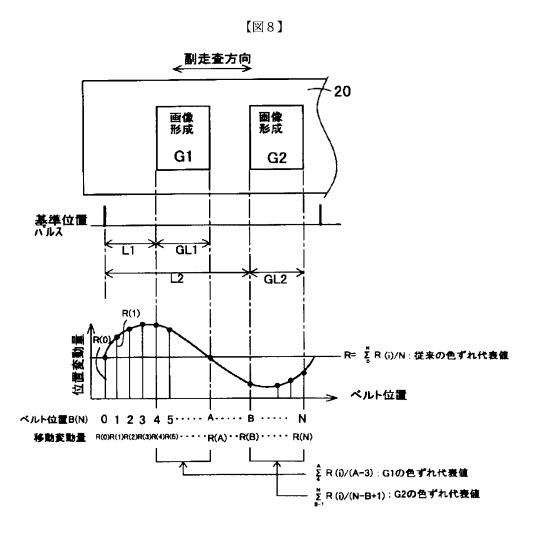
【図6】

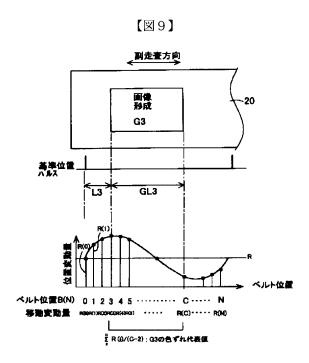
ベルト位置	B(0)	B(1)	B(2)	 B(N)
位置変動量	R(0)	R(1)	R(2)	 R(N)











フロントページの続き

F ターム(参考) 2H027 DA21 DE07 EB04 EC03 ED04 ED06 EE02 EE06 ZA07 2H030 AA01 AB02 AD17 BB02 BB16